

## Table des matières

<b>1</b>	<b>Diagrammes de classes détaillé</b>	<b>3</b>
1.1	Comportement de Pilot . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Communication entre Telco et Commando</b>	<b>5</b>
2.1	Décomposition des classes de communication . . . . .	5
2.2	Protocole de communication . . . . .	5



## 1 Diagrammes de classes détaillé

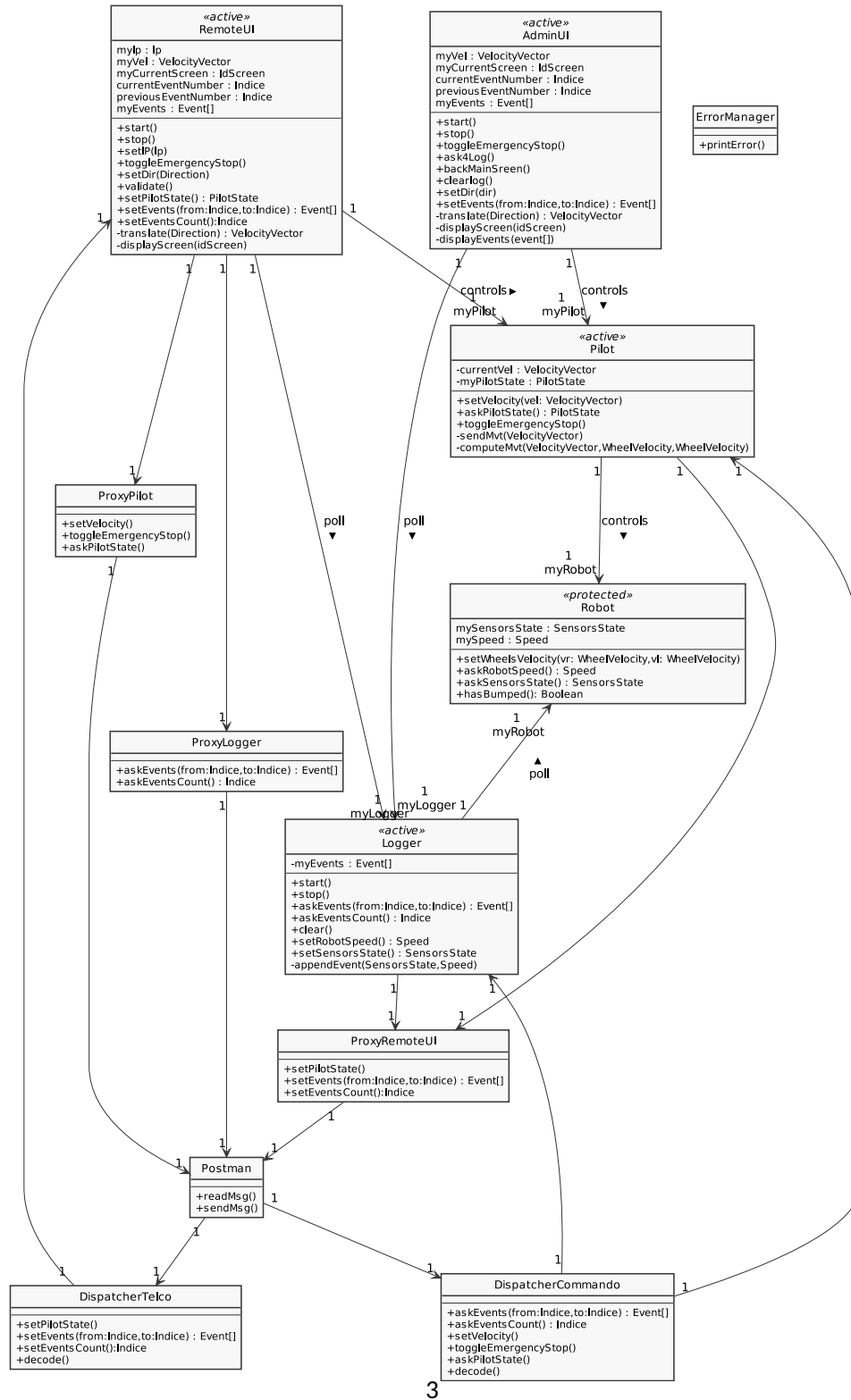


Figure 1 – Diagramme des classes détaillé

## 1.1 Comportement de Pilot

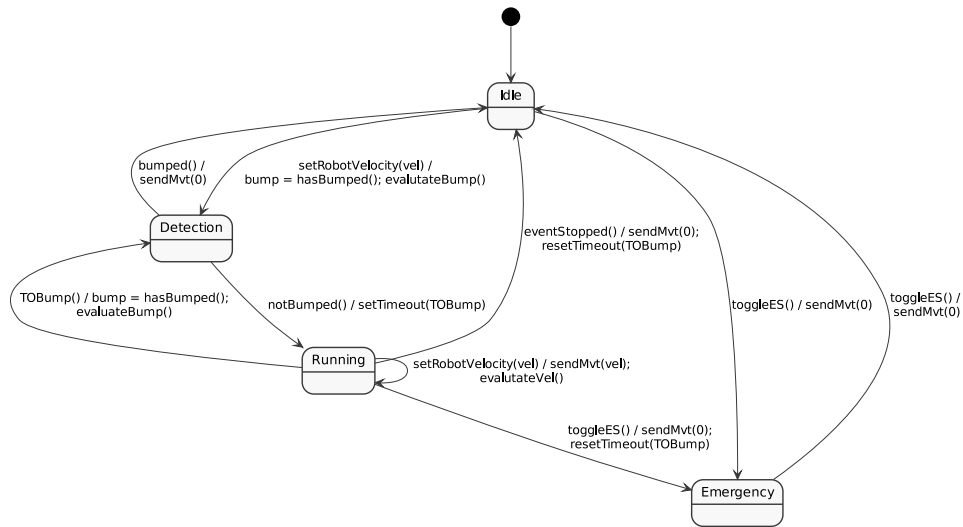


Figure 2 – Machine à états de Pilot

Contrairement à la machine à états fournie, notre objet Pilot effectue une première détection dès le passage de Idle à Running. Cela corrige une erreur qui permettait au robot de bouger pendant la durée du TOBump même lors de la présence d'un bump.

## 2 Communication entre Telco et Commando

### 2.1 Décomposition des classes de communication

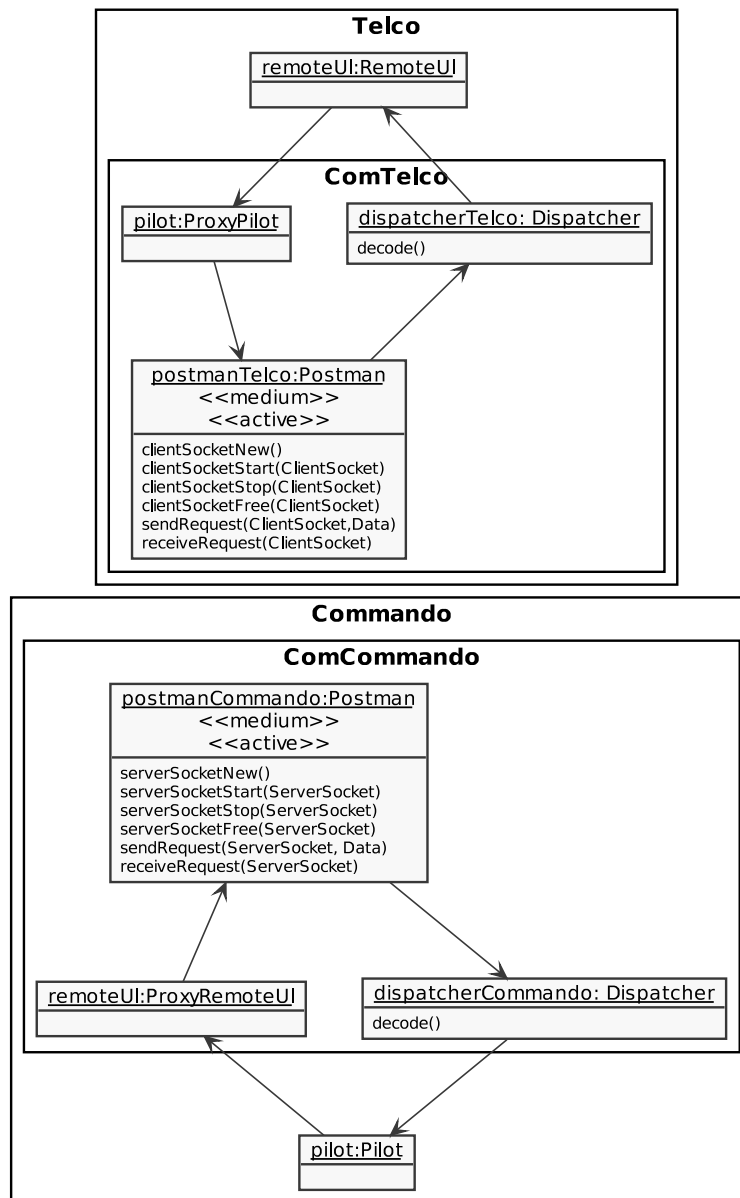


Figure 3 – Diagramme de la communication entre Commando et Telco

### 2.2 Protocole de communication

## Table des figures

1	Diagramme des classes détaillé . . . . .	3
2	Machine à états de Pilot . . . . .	4
3	Diagramme de la communication entre Commando et Telco . . .	5

## Liste des tableaux